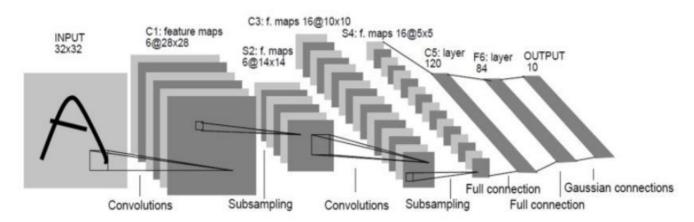
HW5 MNIST Assignment 데이터분석과 통계의 이해, 장한휘 교수님 전자공학과 201820885 김준성



MNIST데이터를 분석하기위한 CNN은 Lenet-5 Network를 사용하였다. 이미지 분류용 CNN중에서 조상격인 Network이다. 위 그림에서 볼 수 있듯이 LeNet-5는 Input, 3개의 Convolution layer(C1,C3,C5) 2개의 Subsampling layer(S2, S4), 1층의 Full-connected layer(F6), Output layer로 구성되어있다. Activation Function으로는 ReLU Function을 사용했다.

- 1) C1 레이어: 입력 영상(32 x 32 사이즈의 이미지)을 6 개의 5 x 5 필터로 컨볼루션 연산을 해준다. 그 결과 6 장의 28 x 28 feature maps 을 얻게 된다.
- 2) S2 레이어: 6 장의 28 x 28 feature maps 에 대해 서브샘플링을 진행한다. 결과적으로 28 x 28 사이즈의 feature maps 이 14 x 14 로 감소된다. 2 x 2 필터를 stride 2 로 설정해서 서브샘플링해주기 때문이다. 사용하는 서브샘플링 방법은 평균 풀링(average pooling)이다.
- 3) C3 레이어: 6 장의 14 x 14 특성맵에 컨볼루션 연산을 수행해서 16 장의 10 x 10 특성맵을 산출해낸다.
- 4) S4 레이어: 16 장의 10 x 10 특성 맵에 대해서 서브샘플링을 진행해 16 장의 5 x 5 특성 맵으로 축소시킨다.
- 5) C5 레이어: 16 장의 5 x 5 특성맵을 120 개 5 x 5 x 16 사이즈의 필터와 컨볼루션 해준다. 결과적으로 120 개 1 x 1 특성맵이 산출된다.
- 6) F6 레이어: 84 개의 유닛을 가진 피드포워드 신경망이다. C5의 결과를 84 개의 유닛에 연결시킨다.
- 7) 아웃풋 레이어: 10 개의 Euclidean radial basis function(RBF) 유닛들로 구성되어있다. 각각 F6 의 84 개 유닛으로부터 인풋을 받는다. 최종적으로 이미지가 속한 클래스를 알려준다.

구현은 LeNet-5을 모델링하였다. 현재 사용하는 맥북이 Pytorch의 Cuda를 지원하지 않고, 외장 그래픽카드가 존재하지않아 학습시키는데 시간이 꽤 걸렸다. 일단 결과를 확인하기 위해 반복횟수를 줄였다. 코드에는 정상적인 수치가 기입되어있다(n_epochs) 학습을 시킨 후, Train data set의 label을 이용하여 터미널 상에서 테스트할 사진들을 생성해 준 뒤, 터미널에서 메인함수와 함께 사진을 입력으로 넣어주어 값을 추측하였다.



[참고문헌]

 $\underline{https://m.blog.naver.com/PostView.nhn?blogId=laonple\&logNo=220648539191\&proxyReferer=https:%2F%2Fwww.google_.com%2F$